

## Korrekturen zum Buch „Roboter selbst bauen“

**Seite 25, Absatz 5:** Ersatz für angekündigte Controller | **abgekündigte**

**Seite 29, Abb. 3.4:** Meg16/32 Grundbeschaltung + ISP | **Mega16/32**

**Abb. 3.5:** M16/32 Grundbeschaltung | **Mega 16/32**

**Seite 31, Abb. 3.9:** Der Schaltplan zu Parallel-ISP Programmen | **zum |  
Programmer**

ISP Stecker beim Programm (Steckerbelegung)

- 1 = MOSI
- 2 = frei oder LED über 470 Ohm
- 3 = RST
- 4 = SCK
- 5 = MISO
- 6 = Vcc
- 7 bis 10 = GND (Masse)

Pin 10 wird auch mit GND verbunden!

**Seite 33, Listenpunkt 3:** variabel anlegen. | **Variable** (pl. mit Art.: Variablen)  
**Listenpunkt 4:** ~~sub~~ und Funktionen deklarieren | **Subs**

**Seite 38, Absatz 1:** Fuse Bit | **Fuse Bits**

**Seite 39, vorletzter Absatz:** Beim Portsetzen müssen Sie Folgendes tun | **Zum  
Unterer Textkasten:** Portb = 1 ' setz den Port auf +5 V | **setzt**

**Seite 158, Absatz 3:** Je kürzer das Einschaltsignal und je kleiner die Pausen |  
**größer**

**Seite 161, Abb.7.8:** Dual-Fahrtregler für keine Elektromotoren bis 600 mA |  
**Fahrtregler | kleine**

**Seite 212, 216, Beschriftung in der Technischen Zeichnung:** ~~Mega32~~ | **Mega32**

**Seite 238, Absatz 1:**  
Knopfzelle des Typs ~~CR2023~~ | **CR2032**  
Uhrenquarz mit 32,768 MHz | **kHz**

**Seite 245, Abb. 10.37:** PIC-Programm von der Fa. | **PIC-Programmer**

**Seite 248, 2.Absatz:** Mit einem 12-Volt-Akku (~~5 x 1,2 V/1.800 mA~~) | **10 x 1,2V/1.800  
mA**

## **Sonstiges**

Im Buch taucht in durchgängiger Schreibweise die Bezeichnung **Fahrregler** auf. Die Bezeichnung **Fahrregler** weist auf einen fahrenden Regler hin, so wie ein ähnlich lautender Begriff auf **Seite 207**, mittlerer Absatz, zutreffend für den **Fahrroboter** verwendet wird. Als Korrekturvorschlag nennt Bearbeiter/in den Begriff **Fahrtregler**, weil diese Baugruppe zur Regelung der **Fahrt des Roboters - als Größe der Bewegungsgeschwindigkeit, z.B. über Grund** - eingesetzt wird.